

Uma pessoa balança em um balanço. Quando essa pessoa está sentada, o balanço oscila em sua frequência natural. Se ao invés de uma, duas pessoas estiverem sentadas no balanço, a nova frequência natural do balanço será:

- 1 – Aumenta.
- 2 – Mantêm-se igual.
- 3 – Diminui.

Pêndulo simples

Aceleração radial

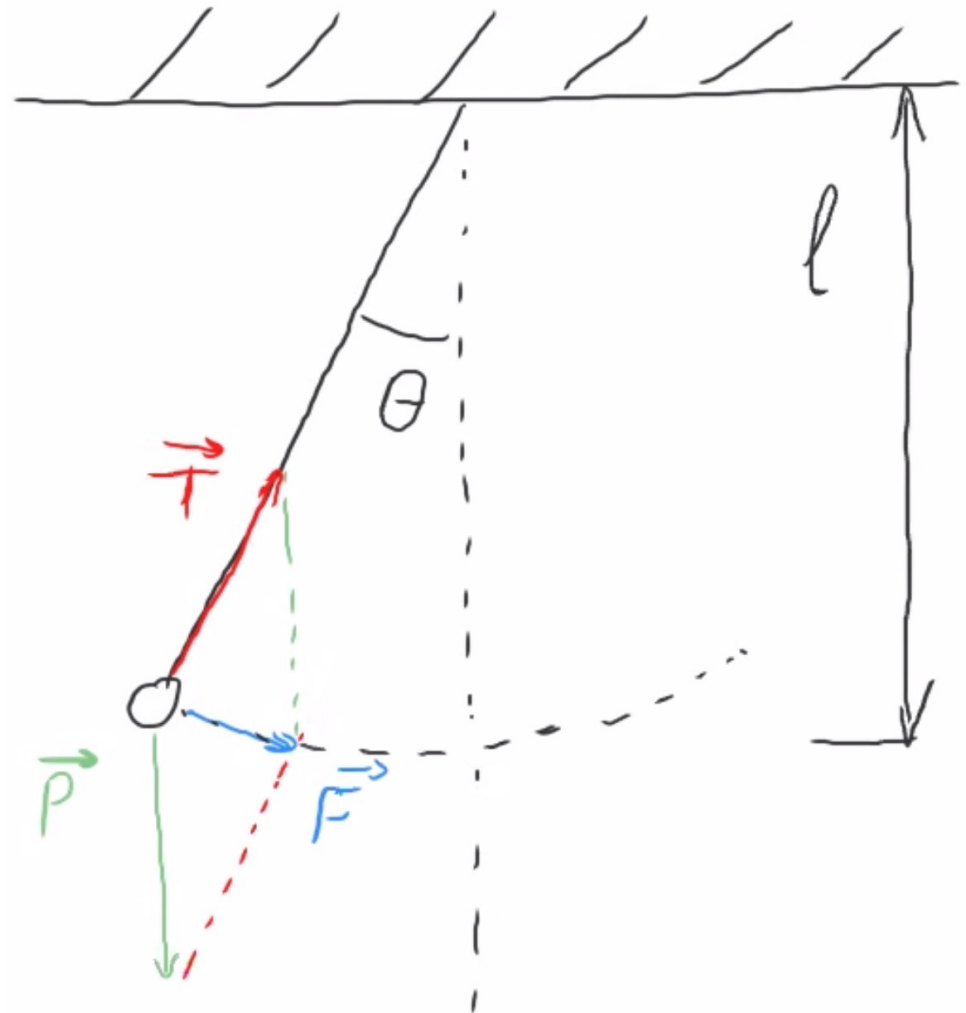
$$m a_r = -m\ell \left(\frac{d\theta}{dt} \right)^2 = mg \cos \theta - T = 0$$

Aceleração tangencial

$$m a_\theta = m\ell \frac{d^2\theta}{dt^2} = -mg \operatorname{sen}\theta$$

$$\operatorname{sen}\theta \simeq \theta \quad \theta \ll 1$$

$$\omega^2 = \frac{g}{\ell}$$



Pêndulo simples

Energia Cinética

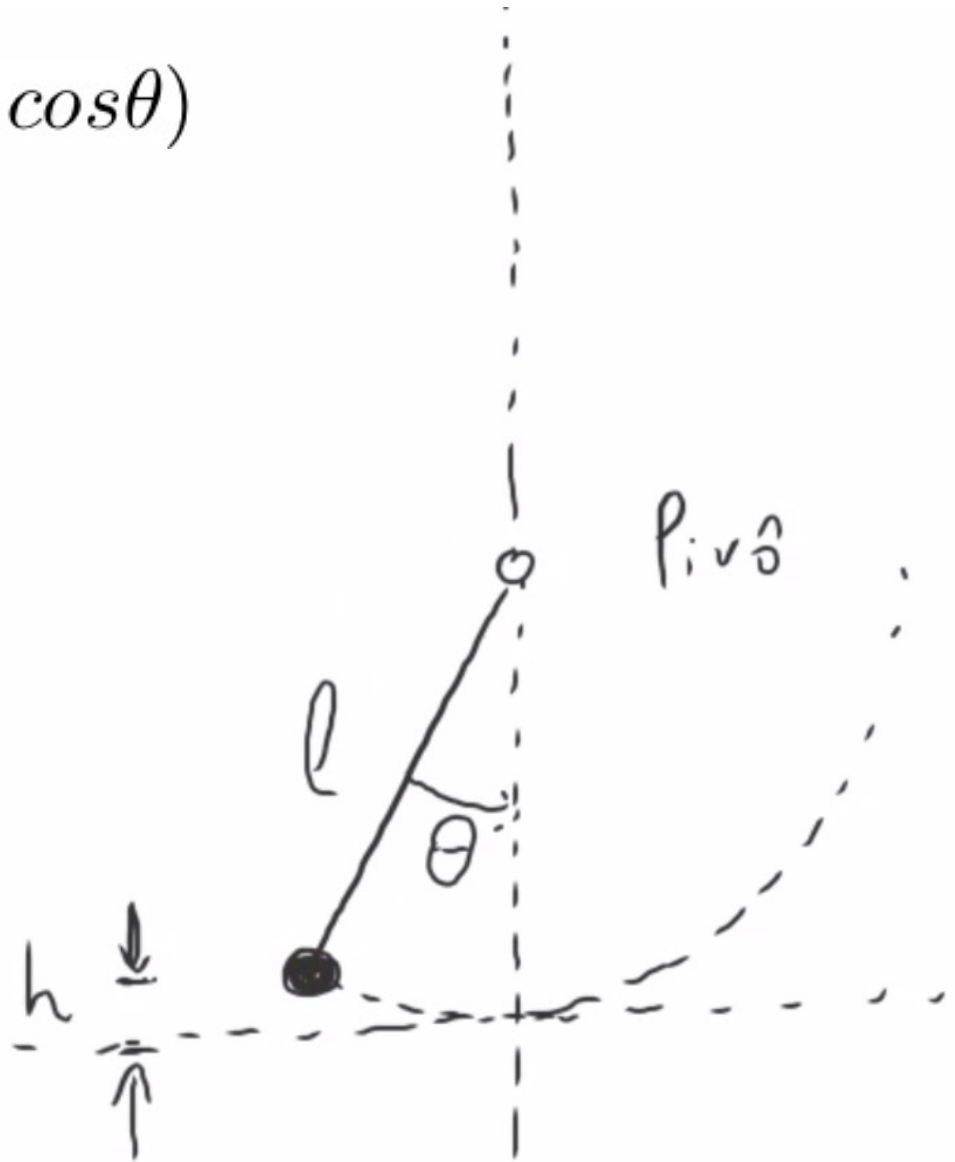
$$K = \frac{mv^2}{2} = \frac{ml^2}{2} \left(\frac{d\theta}{dt} \right)^2$$

Energia Potencial $U = mgl(1 - \cos\theta)$

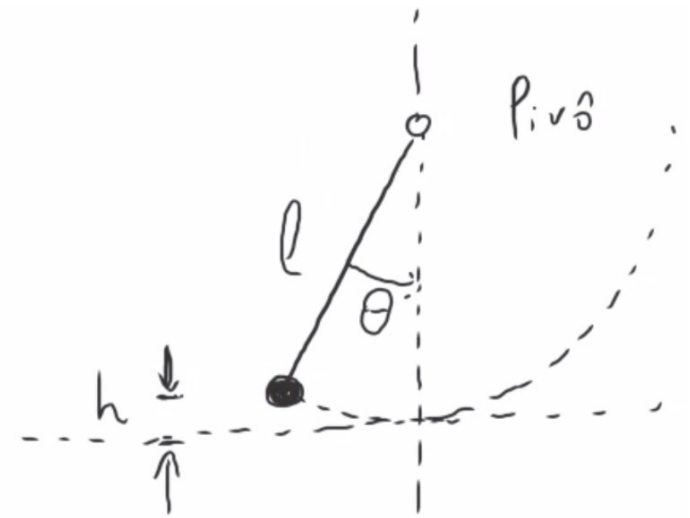
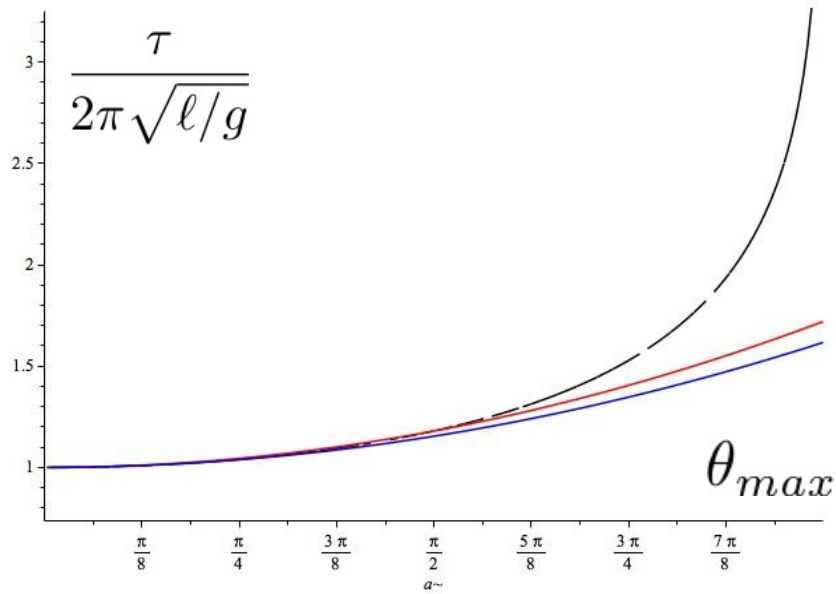
$$\theta \ll 1 \quad U = \frac{mgl}{2} \theta^2$$

$$E = \frac{1}{2} m \left(\frac{dx}{dt} \right)^2 + \frac{1}{2} m \omega^2 x^2$$

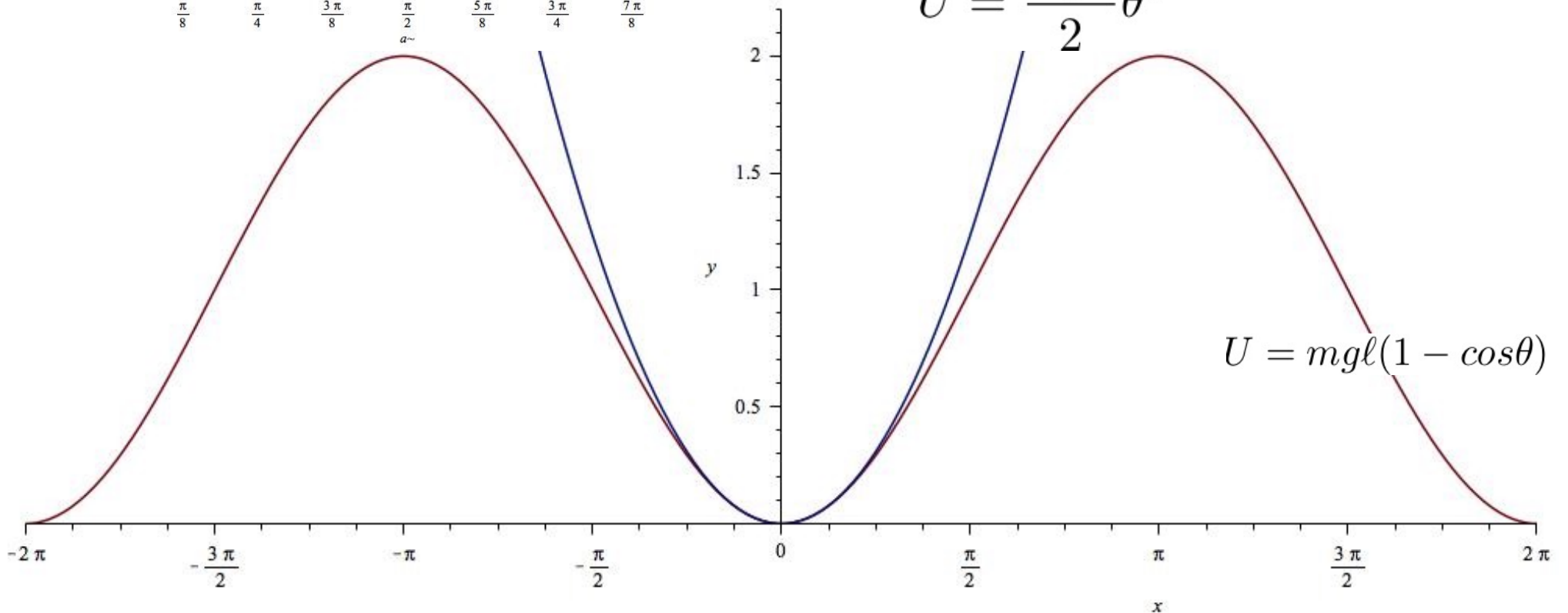
$$E = \frac{ml^2}{2} \left(\frac{d\theta}{dt} \right)^2 + \frac{ml^2}{2} \left(\frac{g}{l} \right) \theta^2$$




Pêndulo simples



$$U = \frac{mgl}{2}\theta^2$$





Uma pessoa balança em um balanço. Quando essa pessoa está sentada, o balanço oscila em sua frequência natural. Se ao invés disso a pessoa fica de pé no balanço, a nova frequência de oscilação natural será:

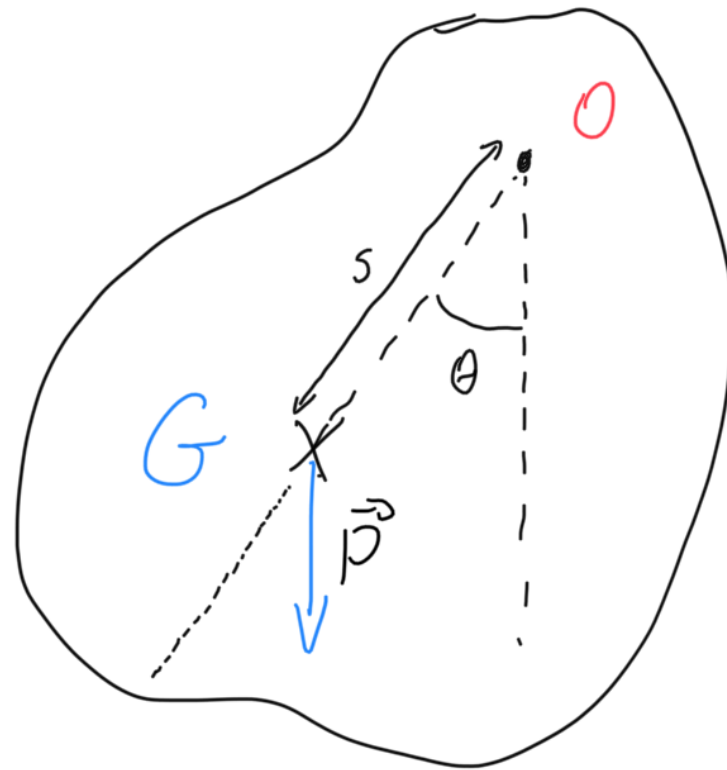
- 1 – Maior.
- 2 – Mantêm-se igual.
- 3 – Menor.

Pêndulo Físico:

um passo além do pêndulo simples

→ Corpo rígido, girando em torno de um pivô

G → centro de massa



O → pivô
 L por onde passa o eixo de giro

$$\text{Torque: } \tau = -Mg s \sin \theta$$

$$\text{Torque: } \tau = -Mg s \sin \theta$$

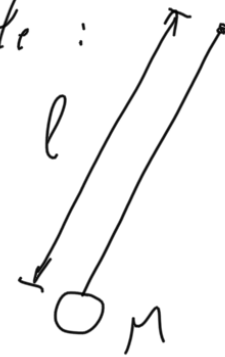
$$\tau = I \frac{d^2}{dt^2} \theta(t) \Rightarrow \frac{d^2}{dt^2} \theta = -\left(\frac{Mgs}{I}\right) \sin \theta$$

$$|\theta| \ll 1 \Rightarrow \sin \theta \approx \theta$$

$$\frac{d^2}{dt^2} \theta = -\omega^2 \theta ; \quad \omega = \sqrt{\frac{Mgs}{I}}$$

→ Pêndulo simples equivalente:

$$\omega = \sqrt{\frac{g}{l}} \Rightarrow l = \frac{I}{M \cdot s}$$



Lembrando: momento de inércia de uma partícula

$$I = M \cdot d^2 \Rightarrow I = Ml^2 \Rightarrow l = s \text{ (por definição)}$$

(Caso particular)

Uma forma precisa de medir g

→ Pêndulo simples equivalente:

$$m = \sqrt{\frac{g}{l}} \Rightarrow l = \frac{I}{M \cdot s}$$



Lembrando: momento de inércia de uma partícula

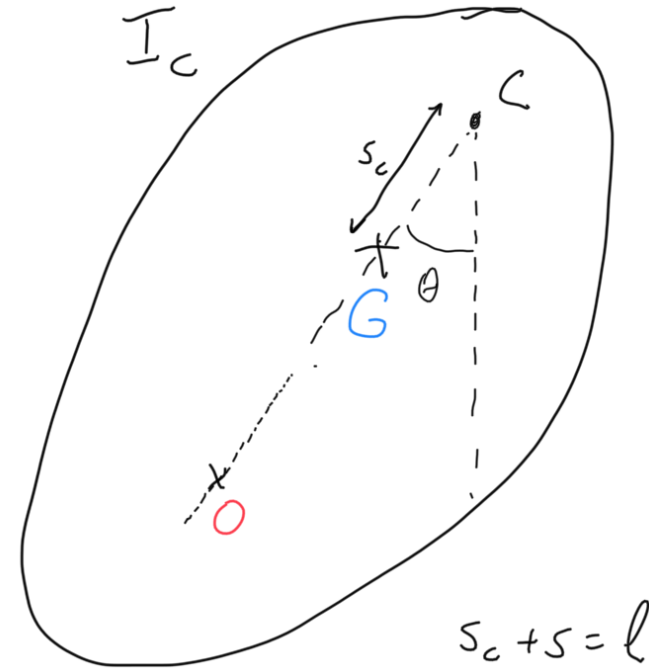
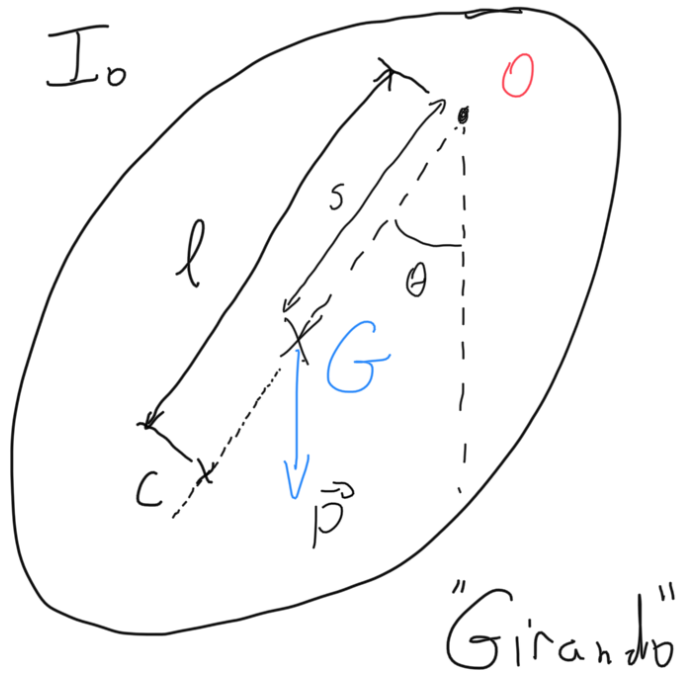
$$I = M \cdot d^2 \Rightarrow I = M l^2 \Rightarrow l = s \text{ (por definição)}$$

Raio de giração: distância h de massa M ao pivô, tal que tenhamos o mesmo momento de inércia

$$I = M h^2$$

$$\text{Mas } I = M \cdot s \cdot l \Rightarrow h = \sqrt{l \cdot s}$$

Uma forma precisa de medir g: Determinar ω , l , s



Novo momento de inércia : Teorema de Steiner
Eixos Paralelos

Momento de Inércia do eixo passando por $G \Rightarrow I_G$

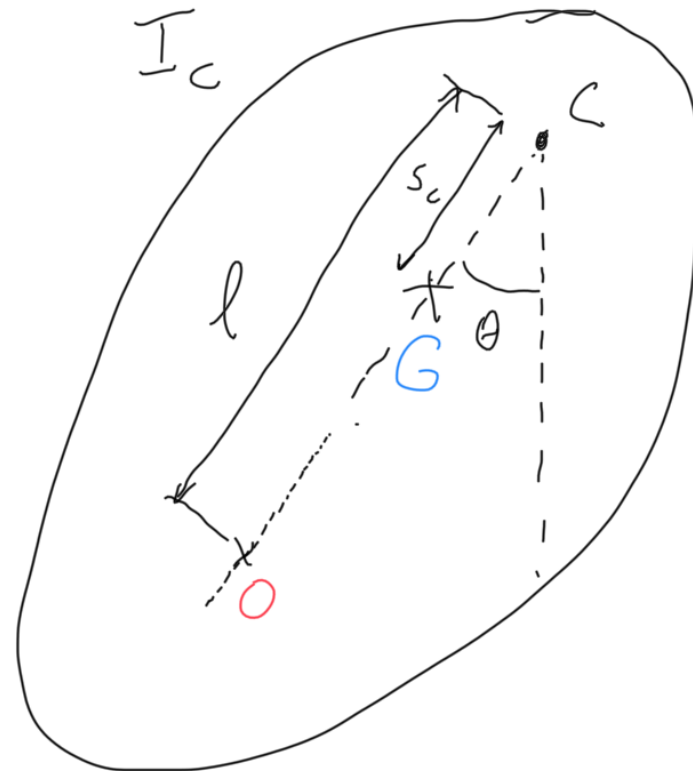
$$I_o = I_G + Ms^2 = Mh^2 \Rightarrow I_G = M(h^2 - s^2)$$

Por outro lado :

$$I_c = I_G + Ms_c^2 = Mh_c^2$$

$$I_G = M(h_c^2 - s_c^2)$$

$$\Rightarrow h_c^2 - s_c^2 = h^2 - s^2$$



Por outro lado:

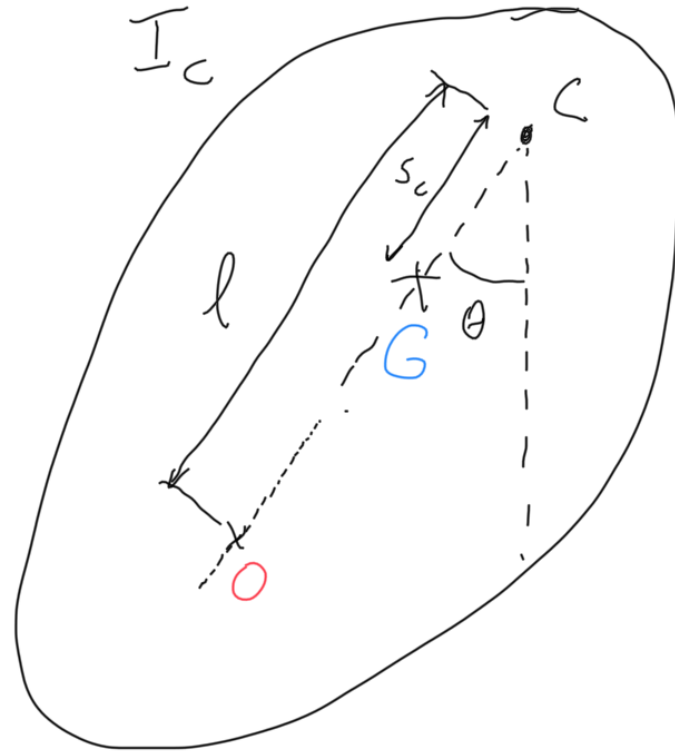
$$I_C = I_G + Ms_c^2 = M k_c^2$$

$$I_G = M(k_c^2 - s_c^2)$$

$$\Rightarrow k_c^2 - s_c^2 = k^2 - s^2$$

$$\begin{aligned} \text{mas } s_c = l - s \Rightarrow k_c^2 &= k^2 - s^2 + (l - s)^2 \\ &= \cancel{l s} - \cancel{s^2} + l^2 - 2ls + \cancel{s^2} = l(l - s) \end{aligned}$$

$k_c^2 = l \cdot s_c \Rightarrow$ O centro de oscilação, para C, fica em O !



Consequência: se obtemos l , calculamos g

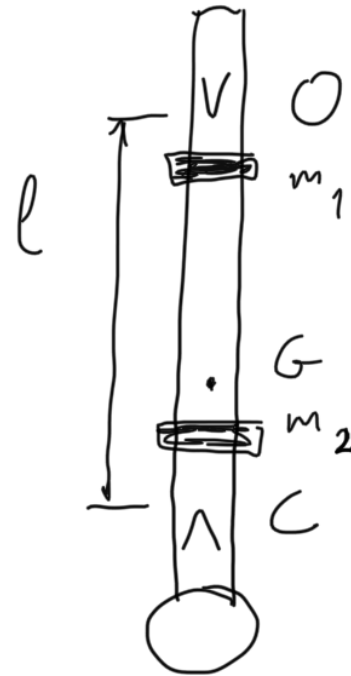
$$g = \frac{4\pi^2 l}{T^2}$$

Pêndulo assimétrico

Ajustamos a posição de m_1 e m_2 até que o período de oscilação, tomando os dois apoios, se iguale

$$\delta g < 0,5\%$$

Por quê assimétrico?



Massas acopladas:



Deformação $\Delta x = (x_2 - x_1) - l$

$$F_1 = k \Delta x = -F_2$$
$$= -k(x_1 - l) + k(x_2 - l) - l$$

Equações de movimento

$$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = k \Delta x \\ m_2 \ddot{x}_2 = -k \Delta x \end{cases} \quad \left. \vphantom{\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = k \Delta x \\ m_2 \ddot{x}_2 = -k \Delta x \end{cases}} \right\} \text{variáveis } \mathcal{V}_0$$

Equações de movimento

$$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = k \Delta x \\ m_2 \ddot{x}_2 = -k \Delta x \end{cases} \quad \left. \vphantom{\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = k \Delta x \\ m_2 \ddot{x}_2 = -k \Delta x \end{cases}} \right\} \text{variáveis } \nu$$

Recurso \rightarrow Mudança de Variáveis

Vamos ao Centro de massa

$$X = \frac{m_1 x_1 + m_2 x_2}{M} \quad M = m_1 + m_2$$

Vemos que $\ddot{X} = 0 \rightarrow \dot{X} = V = \text{constante}$

Evidente?

Centro de Massa:

Força sobre cada partícula: $m_i \frac{d^2 \vec{r}_i}{dt^2} = \vec{F}_{e,i} + \sum_{j \neq i} \vec{F}_{ji}$

Conservação de momento: $\vec{F}_{ij} = -\vec{F}_{ji}$

Adição dos momentos $\vec{P} = \sum m_i \frac{d \vec{r}_i}{dt}$

$$\left[\frac{d \vec{P}}{dt} = \sum m_i \frac{d^2 \vec{r}_i}{dt^2} = \sum \vec{F}_{e,i} + \underbrace{\sum_{i,j} \vec{F}_{ji}}_{=0; \text{ pois } \vec{F}_{ji} = -\vec{F}_{ij}} = \sum_i \vec{F}_{e,i} \right]$$

$$\therefore \vec{F}_e = \sum_i \vec{F}_{ei} = M \cdot \frac{d^2}{dt^2} \vec{R}_{cm}$$

$$\text{onde } \vec{R}_{cm} = \frac{\sum m_i \cdot \vec{r}_i}{M}; M = \sum_i m_i$$

Consequência : mudança de referencial $\rightarrow \vec{r}'_i = \vec{r}_i - \vec{R}_{cm}$

$$\sum m_i \vec{r}'_i = \sum m_i \vec{r}_i - \vec{R}_{cm} \sum m_i = 0$$

$$\Rightarrow \left[\frac{d}{dt} \sum m_i \vec{r}'_i = \sum m_i \frac{d}{dt} \vec{r}'_i = \sum_i \vec{p}'_i = 0 \right]$$

$$\frac{d}{dt} \sum m_i \vec{r}_i = \sum \vec{p}_i = \vec{P} = M \frac{d}{dt} \vec{R}_{cm}$$

Próximo passo:

$$\begin{cases} m_1 \ddot{x}_1 = k \Delta x & (x \ m_2) \\ m_2 \ddot{x}_2 = -k \Delta x & (x \ m_1) \end{cases}$$

$$m_1 m_2 \ddot{x}_1 = k m_2 \Delta x$$

$$- m_1 m_2 \ddot{x}_2 = -k m_1 \Delta x$$

$$m_1 m_2 (\ddot{x}_2 - \ddot{x}_1) = -k (m_1 + m_2) \Delta x$$

$$\Rightarrow \Delta \ddot{x} = -\frac{k}{\mu} \Delta x \ ; \ \mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$$

$$m = \sqrt{\frac{k}{\mu}}$$

Massa reduzida

Jogo da energia

$$K = \frac{1}{2} m_1 v_1^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2^2 = \frac{1}{2} m_1 v_1'^2 + \frac{1}{2} m_2 v_2'^2 + \frac{1}{2} M V^2$$

onde $v_1' + V = v_1$
vel. relativa no ref. CM

$$v_1' = v_1 - V = \dot{x}_1 - \frac{m_1 \dot{x}_1 + m_2 \dot{x}_2}{m_1 + m_2} = \frac{m_1 \dot{x}_1 + m_2 \dot{x}_1 - m_1 \dot{x}_1 + m_2 \dot{x}_2}{M}$$

$$v_1' = \frac{m_2}{M} (\dot{x}_1 - \dot{x}_2) = -\frac{m_2}{M} \dot{\alpha}$$

$$v_2' = -\frac{m_1}{M} \dot{\alpha}$$

$$\text{Ref. CM } T' = \frac{1}{2} (m_1 v_1'^2 + m_2 v_2'^2) = \frac{1}{2} \left(\frac{m_1 m_2^2 + m_1^2 m_2}{M^2} \right) \dot{x}^2$$

$$T' = \frac{1}{2} M \dot{x}^2$$

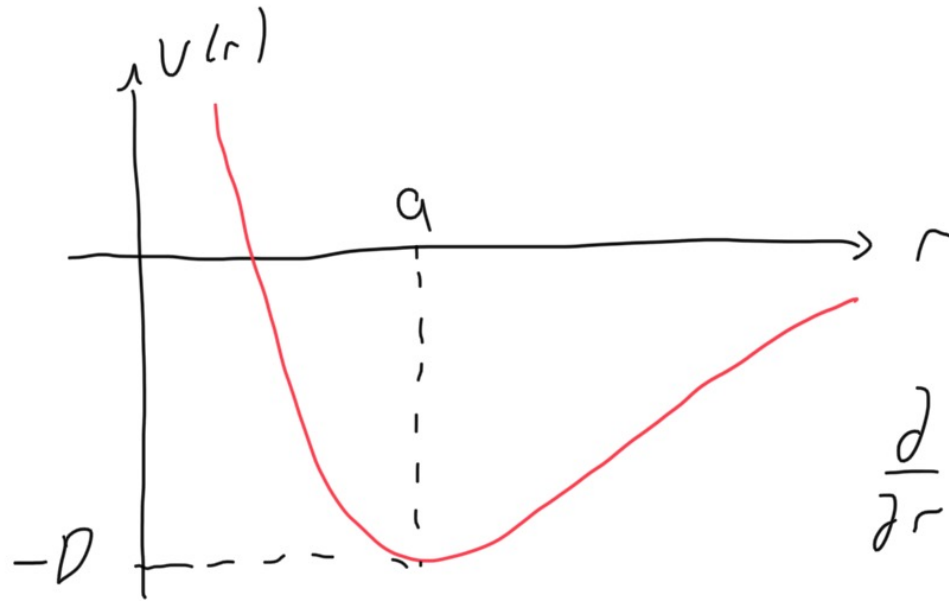
Energia Potencial $U = -\frac{k}{2} \Delta x^2$

Energia Interna: $E_i = T' + U = \frac{1}{2} M \dot{x}^2 + \frac{1}{2} k \Delta x^2$

Energia Total: $E = E_i + \frac{1}{2} M V^2$
↑ ↑
Independentes!

Consequência: Molécula Diatômica

Potencial Lennard-Jones: $U(r) = D \left[\left(\frac{a}{r} \right)^{12} - 2 \left(\frac{a}{r} \right)^6 \right]$



Aproximação

$$x = r - a$$

$$\frac{d}{dr} U = -\frac{D}{a} \left[12 \left(\frac{a}{r} \right)^{13} - 12 \left(\frac{a}{r} \right)^7 \right]$$

$$\frac{d^2}{dr^2} U = \frac{D}{a^2} \left[13 \cdot 12 \left(\frac{a}{r} \right)^{14} - 7 \cdot 12 \left(\frac{a}{r} \right)^8 \right]$$

$$\frac{d}{dr} U \Big|_a = 0$$

$$\frac{d^2}{dr^2} U \Big|_a = \frac{D}{a^2} 12 \cdot 6 = 72 \frac{D}{a^2}$$

$$U \simeq -D + \left(72 \frac{D}{a}\right) \frac{x^2}{2} = -D + \frac{kx^2}{2}$$

$$T' = \frac{1}{2} \mu \dot{x}^2 \quad \omega = \sqrt{k/\mu}$$

Ex: $m_{\text{C12}} = 12 \text{ u.m.a} \sim 2 \cdot 10^{-26} \text{ kg}$
 $m_{\text{O18}} = 16 \text{ u.m.a} \sim 2,7 \cdot 10^{-26} \text{ kg}$ } $\mu \sim 1,16 \cdot 10^{-26} \text{ kg}$

$$D \sim 10 \text{ eV} = 1,6 \cdot 10^{-18} \text{ J}, \quad a \sim 1,1 \cdot 10^{-10} \text{ m}$$

$$\Rightarrow k \sim 9,5 \cdot 10^3 \text{ N/m}$$

$$\omega = \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{k}{\mu}} \sim 1,4 \cdot 10^{14} \text{ Hz}, \quad \lambda = \frac{c}{\nu} \sim 2 \mu\text{m}$$

Verdadeiro: $\lambda_0 = 4,7 \mu\text{m} \rightarrow$ Diferença? M.Q.V!